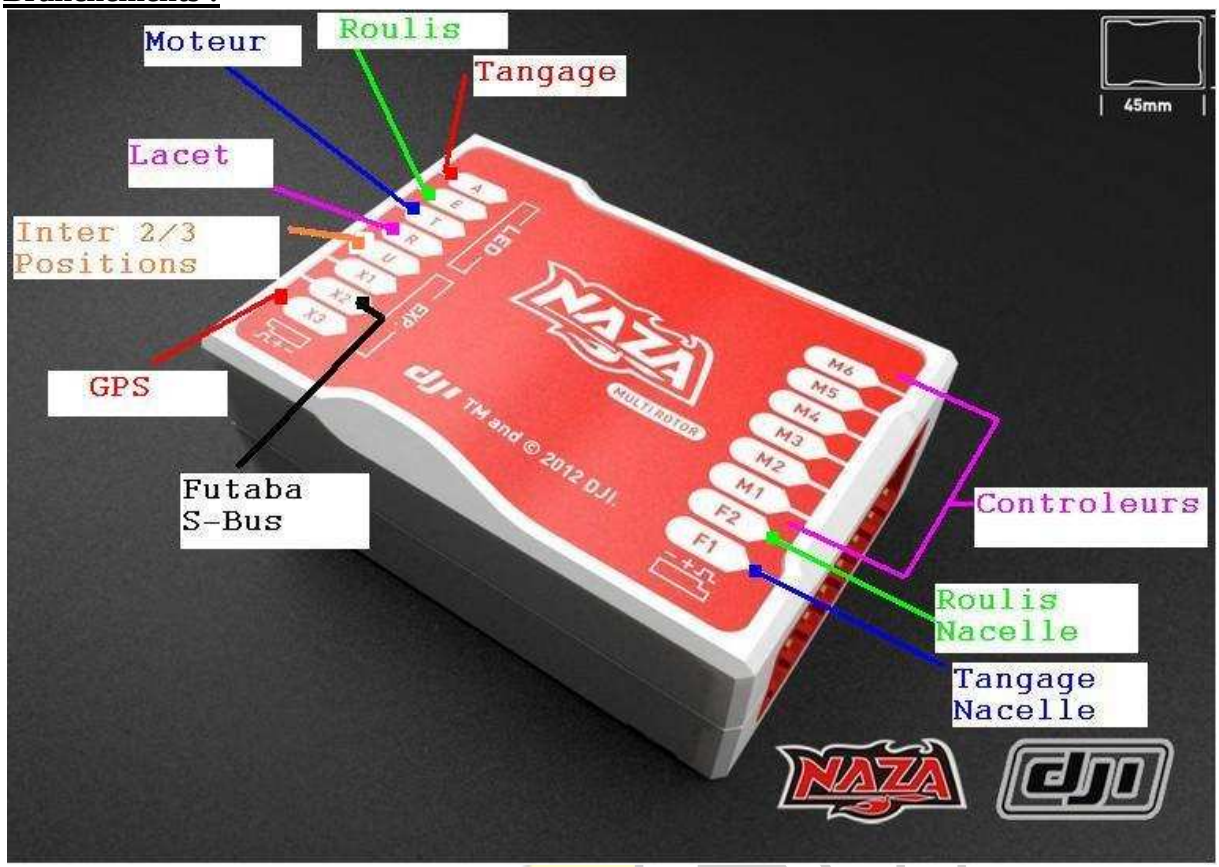
FLASH RC
15 Rue Martin Luther King
Espace ZAC Centre
38400 SAINT MARTIN D'HERES
Tél : 33 (0)4.76.01.05.23

Naza- M

Branchements :



Logiciels et Drivers :

ÉTAPE 1: S'il vous plaît télécharger le logiciel de configuration et le driver sur http://www.dji-innovations.com/products/naza-multi-rotor/downloads/.
ÉTAPE 2: Connecter la MC et le PC via un câble USB, allumez la MC.
Etape 3: Si le système d'exploitation tente d'installer le pilote automatiquement, annulez-la.
Etape 4: Ouvrir le dossier DJI_USB_Driver, suivre strictement le manuel d'installation du pilote pour terminer l'installation.

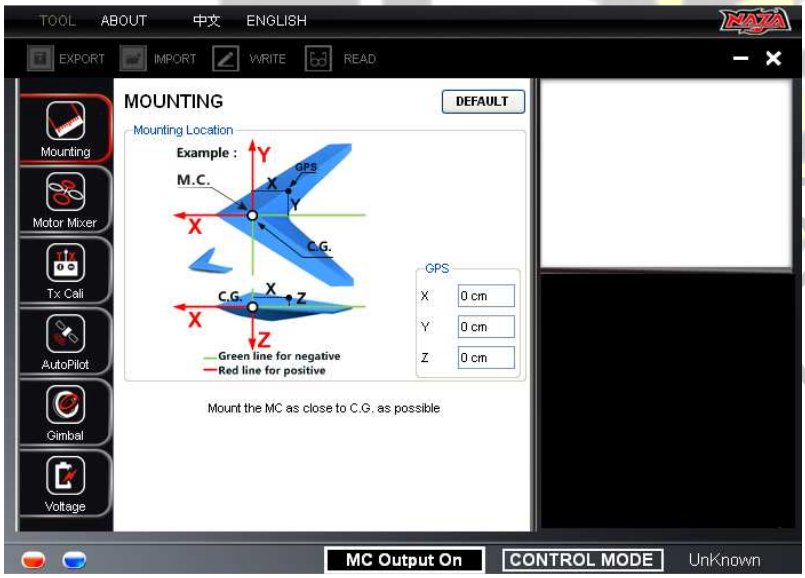
@Flash RC. Reproduction interdite.

FLASH RC
15 Rue Martin Luther King
Espace ZAC Centre
38400 SAINT MARTIN D'HERES
Tél : 33 (0)4.76.01.05.23

Configuration :

1- Mounting / montage

Ignorer cette étape si vous ne posséder pas l'option GPS.

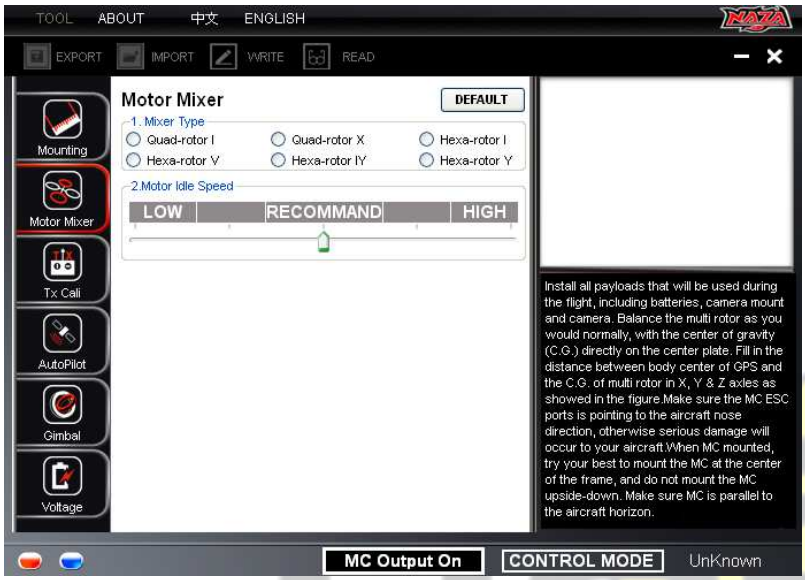


Dans cet onglet (Mounting) vous allez indiquer où se situe votre GPS sur le drone par rapport au centre de gravité (centre du drone).
Par défaut, en cas de doute sur l'orientation du repère, laissez les valeurs à 0.

@Flash RC. Reproduction interdite.

FLASH RC
15 Rue Martin Luther King
Espace ZAC Centre
38400 SAINT MARTIN D'HERES
Tél : 33 (0)4.76.01.05.23

2- Motor Mixing / mixage moteur.

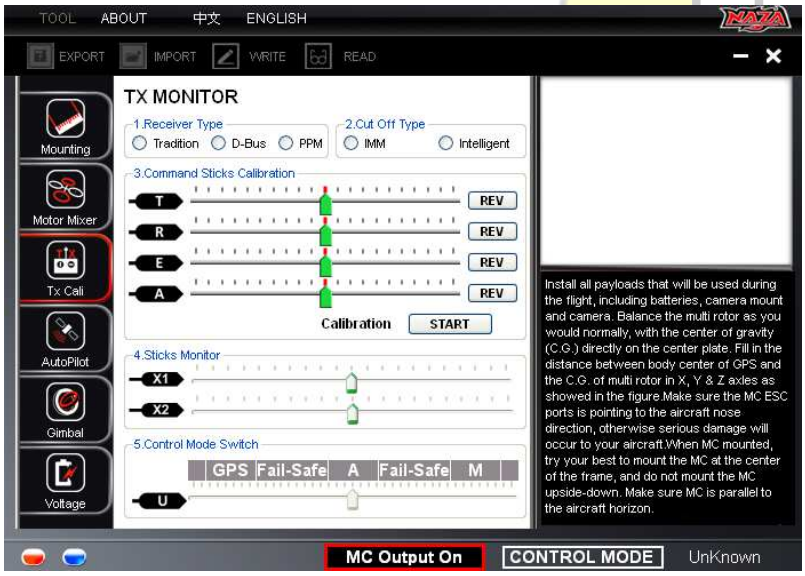

TOOL
ABOUT
中文
ENGLISH
EXPORT
IMPORT
WRITE
READ
Motor Mixer
DEFAULT
1.Mixer Type
Quad-rotor I
Quad-rotor X
Hexa-rotor I
Hexa-rotor V
Hexa-rotor IY
Hexa-rotor Y
2.Motor Idle Speed
LOW
RECOMMAND
HIGH
Mounting
Motor Mixer
Tx Cali
AutoPilot
Gimbal
Voltage
Install all payloads that will be used during the flight, including batteries, camera mount and camera. Balance the multi rotor as you would normally, with the center of gravity (C.G.) directly on the center plate. Fill in the distance between body center of GPS and the C.G. of multi rotor in X, Y & Z axles as showed in the figure.Make sure the MC ESC ports is pointing to the aircraft nose direction, otherwise serious damage will occur to your aircraft.When MC mounted, try your best to mount the MC at the center of the frame, and do not mount the MC upside-down. Make sure MC is parallel to the aircraft horizon.
MC Output On
CONTROL MODE
UnKnown

1. Mixer type / type de mixage
-Choisissez le type de multirotor que vous utilisez.
-Utilisez un programme ACRO (avion) dans votre radiocommande, sans aucun mixage. N'utilisez pas les programmes hélico.

2. Motor idle speed / vitesse des moteurs au ralenti.
« RECOMMAND » est la valeur idéale dans la majorité des cas.
Si votre drone est à la limite du décollage au ralenti vous pouvez réduire la valeur.
Low représente environ 3% de la voie des gaz et High 11% environ.

3- TX cali / Calibration de l'émetteur.

!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!Retirer les hélices avant cette étape !!!!!!!!!!!!!!!!!!!!



1. Type de récepteur :

<u>SBUS :</u>
Pour un récepteur S-bus Futaba choisissez l'option D-Bus, dans ce cas vous n'utilisez qu'un seul câble Patch entre le MC et la sortie SBUS du récepteur.
<u>PPM :</u>
Exemple : Récepteur Graupner HOTT. (le configurer en sum)
Tradition :
Branchement classique au récepteur. (par exemple pour récepteur spektrum.)

2. Type de coupure :

Le fait de monter le manche des gaz ne démarre pas les moteurs.

@Flash RC. Reproduction interdite.

FLASH RC
15 Rue Martin Luther King
Espace ZAC Centre
38400 SAINT MARTIN D'HERES
Tél : 33 (0)4.76.01.05.23

Il faut pour cela exécuter l'une des combinaisons suivantes :

-Mode MM (manuel) :
En mode manuel dès que le manche des gaz est inférieur la valeur de 10%, les moteurs s'arrêtent.
-Mode Intelligent :
Dans ce mode l'exécution des combinaisons ci-dessus est nécessaire pour l'arrêt des moteurs. L'arrêt se fera également lorsque :
- le drone atterrit après plus de 3 sec en mode GPS.
-le manche de gaz reste à moins de 10% durant les 3 sec après l'allumage.
-lorsque le drone dépasse 70° d'inclinaison et que le manche est sous les 10% de gaz.

3) configuration de l'interrupteur trois positions.

Ajuster la valeur neutre (ou subtrim) de l'interrupteur jusqu'à ce que « A » devienne vert.
Puis, ajuster les fins de courses de l'interrupteur afin que « GPS » et « M » soit bleu lorsque l'on active l'interrupteur.
Par exemple : Radio HOTT Graupner : -85%__+5%__+85%

3- Calibration :

-Commencer par mettre les manches au neutre et vérifier qu'aucun trim, subtrim et mixage n'est activé.

-Puis cliquer sur START.
-ensuite bouger les manches dans toutes les directions afin que le programme reconnaisse la course de chaque voie.

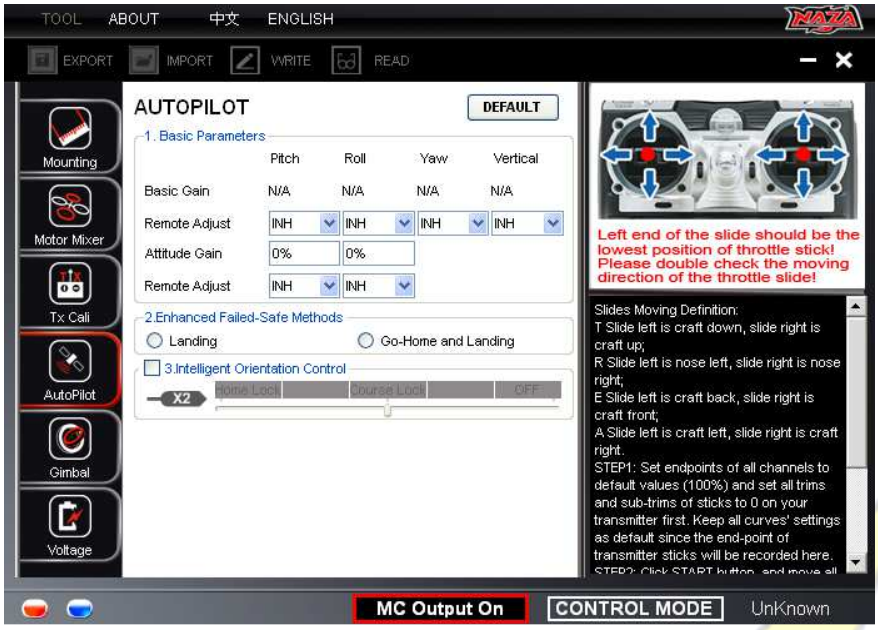
-Si l'une des voies est inversée, utiliser la fonction « REV ».

Cliquer sur « Finish ».

@Flash RC. Reproduction interdite.

FLASH RC
15 Rue Martin Luther King
Espace ZAC Centre
38400 SAINT MARTIN D'HERES
Tél : 33 (0)4.76.01.05.28

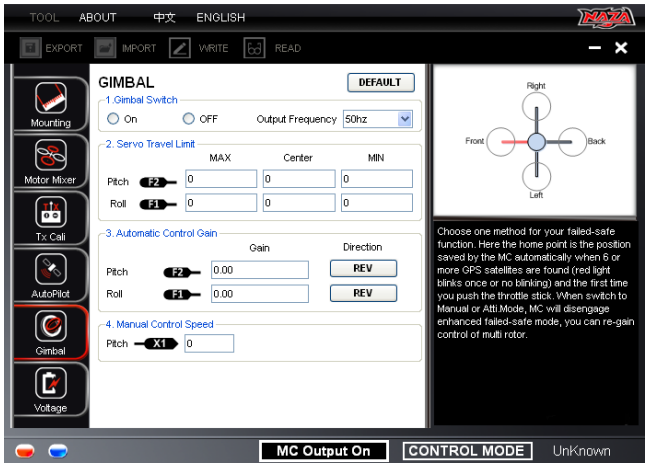
4- Auto-pilot


TOOL
ABOUT
中文
ENGLISH
EXPORT
IMPORT
WRITE
READ
AUTOPILOT
DEFAULT
Mounting
Motor Mixer
Tx Cali
AutoPilot
Gimbal
Voltage
1. Basic Parameters
Pitch
Roll
Yaw
Vertical
Basic Gain
Remote Adjust
Attitude Gain
2.Enhanced Failed-Safe Methods
Landing
Go-Home and Landing
3.Intelligent Orientation Control
Left end of the slide should be the lowest position of throttle stick! Please double check the moving direction of the throttle slide!
Slides Moving Definition:
T Slide left is craft down, slide right is craft up;
R Slide left is nose left, slide right is nose right;
E Slide left is craft back, slide right is craft front;
A Slide left is craft left, slide right is craft right.
STEP1: Set endpoints of all channels to default values (100%) and set all trims and sub-trims of sticks to 0 on your transmitter first. Keep all curves' settings as default since the end-point of transmitter sticks will be recorded here.
MC Output On
CONTROL MODE
UnKnown

Habituellement, les paramètres par défaut « DEFAULT » sont valables pour une utilisation normale.
-Cliquer tout d'abord sur « DEFAULT »
Toutefois, les différents multi-rotors ont des gains différents en raison des dimensions, des ESC (contrôleurs), des hélices et des moteurs différents. Si le gain est trop grand, vous trouverez le multi-rotor oscillant (instable) dans la direction correspondante (environ 5 ~ 10Hz).
(S'il est trop petit, le multi-rotor est susceptible d'être difficile à contrôler.)
Nous vous recommandons d'utiliser les valeurs du mode DEFAULT pour les 1ers vols.

5- Gimbal / Nacelle camera

Dans cet onglet vous allez paramétrer les courses et gain des servos de la nacelle.
Si vous n'utilisez pas de nacelle, désactivez cette fonction en choisissant « OFF ».
La fréquence est à choisir en fonction des caractéristiques des servos utilisés.
Démarrer avec la valeur la plus basse.



@Flash RC. Reproduction interdite.

FLASH RC
15 Rue Martin Luther King
Espace ZAC Centre
38400 SAINT MARTIN D'HERES
Tél : 33 (0)4.76.01.05.23

6- Calibration du compas

1- Entrer en mode calibration en commutant rapidement l'interrupteur de la position « Manuel » à la position « GPS » 6 à 10 fois. La LED s'allume en Jaune continue.
2- Tourner le drone sur l'axe de lacet à l'horizontale jusqu'à ce que la LED passe au VERT fixe.
3- Pivoter le drone sur l'axe de tangage ou de lacet à la verticale jusqu'à ce que la LED s'éteigne. Cela signifie que la calibration a réussi.

4- Si la LED clignote en rouge la calibration a échoué. Activer l'interrupteur une fois afin de quitter la calibration. Recommencer dans un environnement plus approprié.

Note : Le compas est très sensible aux perturbations électromagnétiques de tout genre (ligne haute tension, Iphone, etc…) lors de la phase de calibration.

Notice écrite par Flash RC.

@Flash RC. Reproduction interdite.